

METHOD FOR HANDOVER

Publication number: JP2003102047 (A)

Publication date: 2003-04-04

Inventor(s): OTANI TOMOYUKI; TAMURA MOTOI; NAKAJIMA AKIKO;
SHIMIZU HISASHI; SATO TAKAAKI

Applicant(s): NTT DOCOMO INC

Classification:


- international: H04Q7/22; H04B7/26; H04Q7/28; H04Q7/22; H04B7/26;
H04Q7/28; (IPC1-7): H04Q7/22; H04B7/26; H04Q7/28

- European:

Application number: JP20020205906 20020715

Priority number(s): JP20020205906 20020715; JP19960348900 19961226

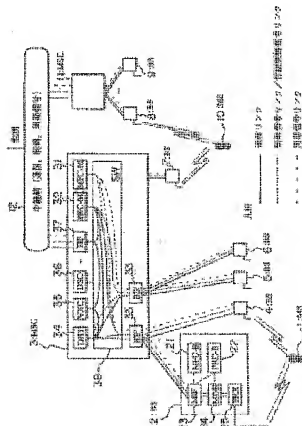
Also published as:

 JP3961897 (B2)

Abstract of JP 2003102047 (A)

PROBLEM TO BE SOLVED: To realize communications with an appropriate transmission delay in response to the service type and to recover synchronization even when pull out occurs.

SOLUTION: In order to attain the purpose above, a storage member (processor 32) in local station is provided, for storing the transmission delay for each service type in response to a plurality of service types that can be provided to the mobile station. In addition, a setting member (diversity hand-over trunk 34) for setting the communication timing at each of the base stations on the basis of the transmission delay corresponding to the service the applied to the mobile station is provided.



Data supplied from the esp@cenet database — Worldwide

1

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 第 1 の基地局を介してダイバーシチハンドオーバーパトランクと移動局とを結び第 1 の遅延時間を生じさせる第 1 の伝送経路と、第 2 の基地局を介して前記ダイバーシチハンドオーバーパトランクと前記移動局とを結び前記第 1 の遅延時間よりも長い第 2 の遅延時間を生じさせる第 2 の伝送経路と、前記ダイバーシチハンドオーバーパトランクを制御する制御手段とを用いるハンドオーバー方法において、

前記ダイバーシチハンドオーバーパトランクが前記第 1 の基地局を介して、予め第 2 の基地局を介して通信する可能性を想定して前記第 2 の遅延時間以上の遅延時間で、前記移動局と通信する過程と、

前記移動局から前記第 1 の基地局に供給された信号の同期外れが検出されたことを条件として、第 1 の同期外れ情報を出力する過程と、

前記移動局から前記第 2 の基地局に供給された信号の同期外れが検出されたことを条件として、第 2 の同期外れ情報を出力する過程とを有し、

前記第 1 および第 2 の同期外れ情報が共に出力されたことを条件として、再接続型ハンドオーバーまたは再発呼型ハンドオーバーを実行することを特徴とするハンドオーバー方法。

【請求項 2】 前記移動局が第 2 の基地局の無線チャネルを受信する過程と、
前記移動局が前記第 2 の基地局に係るハンドオーバーパトリガ信号を前記第 1 の基地局を介して前記制御手段に供給する過程と、

前記第 1 の伝送経路における遅延時間を変更することなく通信を継続する過程と、

前記移動局宛の信号を、前記第 1 および第 2 の伝送経路の双方を介して送信する過程と、

前記移動局が前記第 1 および第 2 の伝送経路を介して供給された信号を合成または選択して受信する過程とを有することを特徴とする請求項 1 記載のハンドオーバー方法。

【請求項 3】 前記ハンドオーバーパトリガ信号は、前記第 2 の伝送経路の追加を指示する追加ハンドオーバーパトリガ信号または前記第 2 の伝送経路の削除を指示する削除ハンドオーバーパトリガ信号のうち何れかであり、前記追加ハンドオーバーパトリガ信号を出力する条件を、前記削除ハンドオーバーパトリガ信号を出力する条件よりも厳しくしたことを特徴とする請求項 2 記載のハンドオーバー方法。

【請求項 4】 前記第 1 または第 2 の伝送経路を介して供給された信号が所定のタイミングよりも遅れて到達したことを検出する過程と、

この検出に応じて、前記第 1 および第 2 の伝送経路の遅延時間を前記第 2 の遅延時間よりも長い第 3 の遅延時間に設定する過程とを有することを特徴とする請求項 1 記載のハンドオーバー方法。

2

【請求項 5】 前記第 1 の基地局と前記移動局との間における通信品質を統計的に測定する過程を具備し、この通信品質が所定の閾値よりも劣化したことを含む所定の条件が満たされると、前記ハンドオーバーパトリガ信号を供給する過程を実行することを特徴とする請求項 1 記載のハンドオーバー方法。

【請求項 6】 前記第 2 の基地局がハンドオーバーを受付可能か否かを示すハンドオーバー受付情報を、前記移動局が受信する過程を有し、

このハンドオーバー受付情報が肯定的である場合に限り、前記ハンドオーバーパトリガ信号を前記制御手段に供給する過程を実行することを特徴とする請求項 1 記載のハンドオーバー方法。

【請求項 7】 前記第 2 の基地局が新たな呼を受付可能か否かを示す呼受付情報を、前記移動局が受信する過程を有し、

前記ハンドオーバー受付情報が肯定的になる条件を、前記呼受付情報が肯定的になる条件よりも厳しくしたことを特徴とする請求項 6 記載のハンドオーバー方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、移动通信システムに適用して好適なハンドオーバー方法に関する。

【0002】

【従来の技術】移動局が複数の基地局と同時に通信を行いながら基地局間を移動する、所謂ダイバーシチハンドオーバー方式が特願平 6-106953 に開示されている。ここでは、基地局が受信する無線フレームの状態から信頼度情報を生成してフレームに付加し、網内で選択合成する方法が開示されている。また特願平 6-210193 では移動局と上位装置間でフレーム識別情報を用いることにより、基地局毎の遅延の差異によるフレーム選択合成のスキップや重複を防ぎ、ダイバーシチハンドオーバーを行うための方法が開示されている。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】しかし、これらの技術においては、以下のような問題点があった。

(1) 特願平 6-210193 では、移動局 (MS) と交換局 (MSC) 間でフレーム識別番号を用いて、基地局毎の遅延の差異をバッファ吸収して、最大比合成/選択合成を行っているが、下記のフレームについての移動局で遅延の差異を吸収するためには、相応のバッファを設ける必要があり、端末の小型化が困難となる。また、フレーム識別情報を無線区間でもやりとりする必要があるため、無線伝送容量の有効利用という点からも非効率的である。

(2) 従来技術におけるフレーム受信装置では、サービス種別によって伝送遅延が異なることを考慮していなかったため、サービス種別とは無関係に伝送区間で生じる最大伝送遅延をシステムで固定的に設定していた。その

ためサービス種別によって伝送遅延が異なるような伝送方式（例えばATMにおけるType 5、Type 2伝送）を実現したい場合に、受信装置では、伝送遅延の少ないサービスについても無駄な遅延を生じてしまう。

(3) 従来のフレーム受信装置では、伝送区間で生じる最大伝送遅延をシステムで固定的に設定していたので、伝送経路やトラフィック変動により想定した以上の伝送遅延が生じた場合には同期はずれとなり、通信を切斷しなければならぬ。

(4) 従来のハンドオーバ方法においては、通信品質は、使用する無線リンクの品質に1対1で対応しているため、無線の受信部で使用している無線品質をモニタすればよかったが、ダイバースチハンドオーバ方式では、通信品質は、ダイバースチハンドオーバ中のすべてのブランチの最大比合成後／選択合成後の結果であり、無線の受信部だけでは品質の判定ができなくなった。

【0004】ここに、最大比合成では、移動局において、サイトダイバースチ効果により、複数基地局から到来する下り無線フレームから受信信号を合成し、受信品質を向上する技術である。この技術は、同一の基地局において、複数TRXを用いて、移動局から到来する上り無線フレームを合成する技術としても用いられる。すなわち、基地局内における複数のセクタ間のダイバースチハンドオーバ（セル内セクタ間ダイバースチハンドオーバ）のより無線フレームの合成には、基地局内において、最大比合成処理が適用される。一方、選択合成は、基地局をまたがるダイバースチハンドオーバの上り無線フレームの合成に適用される。複数基地局を経由して到来する上り無線フレームは、各経路毎に付加される信頼度情報により、ダイバースチハンドオーバトランクにて、最も良い無線フレームの一つが選択される。基地局をまたがるダイバースチハンドオーバの上り無線フレームの合成に最大比合成を適用しない理由は、最大比合成処理を行うための多大な情報を複数基地局と移動通信交換局との間の伝送路に送出することを防止し、トラフィックを増大させないためである。選択合成は、最大比合成に比べて、合成利得は低いが、合成のための信頼度情報が少なくてすむという利点がある。

(5) 従来技術では基地局が同期はずれを検知すると、各基地局は個別に制御リンクを用いて交換機のプロセッサに同期外れ通知を行っている。しかしダイバースチハンドオーバ方式では送信電力制御によりMSの上り送信電力がある特定の基地局で最も効率的になるように制御されているので、送信電力制御の対象となっていない基地局からは頻繁に同期はずれが通知されるという状況が起り得るため、基地局～プロセッサ間に多量の制御信号が送信されるとともにプロセッサに多大な負荷がかかっている。

【0005】

【課題を解決するための手段】この発明は上述した事情

に鑑みてなされたものであり、同期外れが発生した場合においても同期回復させ、さらに、適正で効率的な品質監視、同期外れ通知を行うことができるハンドオーバ方法を提供することを目的としている。上記課題を解決するため、この発明は、第1の基地局を介してダイバースチハンドオーバトランクと移動局とを結び第1の遅延時間を生じさせる第1の伝送経路と、第2の基地局を介して前記ダイバースチハンドオーバトランクと前記移動局とを結び前記第1の遅延時間より長い第2の遅延時間を生じさせる第2の伝送経路と、前記ダイバースチハンドオーバトランクを制御する制御手段とを用いるハンドオーバ方法において、前記ダイバースチハンドオーバトランクが前記第1の基地局を介して、予め第2の基地局を介して通信する可能性を想定して前記第2の遅延時間以上の遅延時間で、前記移動局と通信する過程と、前記移動局から前記第1の基地局に供給された信号の同期外れが検出されたことを条件として、第1の同期外れ情報を出力する過程と、前記移動局から前記第2の基地局に供給された信号の同期外れが検出されたことを条件として、第2の同期外れ情報を出力する過程とを有し、前記第1および第2の同期外れ情報が共に出力されたことを条件として、再接続型ハンドオーバまたは再発呼型ハンドオーバを実行することを特徴とする。

【0006】

【発明の実施形態】1. 実施形態の構成

次に、本発明の実施形態の構成を図1を参照し説明する。図において1、10は移動局（MS）、2、4～9は基地局（BS）、3、11は移動通信交換局（MSC）であり、各々移動通信システム内におけるノードを形成している。基地局2の内部において23は基地局内MSCインターフェース装置（MIF）であり、移動通信交換局3内に設けられたMSC内基地局インターフェース装置（BIF）33との間で通信リンクおよび符号リンクを形成する。21は基地局無線フレーム同期装置（MFC-B）であり、基地局2内におけるフレーム同期を確立し、基地局2内の各部に動作基準クロックを供給する。25は無線送受信装置（TRX）であり、移動局1との間で無線フレームの送受信を行う。24は基地局変復調装置（MDE）であり、該無線フレームに対する変復調や誤り訂正等を行う。22は基地局プロセッサ（PRC）であり、所定の制御プログラムに基づいて基地局2内の各部を制御する。また、他の基地局4～9も基地局2と同様に構成されている。

【0007】次に、移動通信交換局3の内部において38はスイッチ部（SW）であり、交換局内においてフレームのスイッチングを行う。31は交換局無線フレーム同期装置（MFC-M）であり、基地局無線フレーム同期装置21と同様に、移動通信交換局3内における無線フレーム同期を確立し、移動通信交換局3内の各部に動作基準クロックを供給する。32は交換局プロセッサ

(PRC-M)であり、基地局プロセッサ22と同様に移動通信交換局3内に各部を制御する。ところで、本実施形態においては、移動局1、10と基地局2、4〜9との通信方式としてCDMA無線方式を採用している。CDMA無線方式においては、移動局1、10は同一周波数を用いて複数の基地局と通信できるため、品質向上や無線容量の向上のために、ダイバーシチ最大比合成/選択合成処理を行うことが可能である。また、この能力を用いて、移動局1が複数の基地局のゾーンに亘って移動した場合に、無断のハンドオーバー(ダイバーシチハンドオーバー)を実現することができる。これは、下り無線フレームに関して、移動局1が同時に複数の基地局からの電波を受け、最大比合成を行う一方、上り無線フレームに関してダイバーシチハンドオーバーパトラックが、通信状態が良好である方の基地局の無線フレームを選択して通信を行う方式である。

【0008】34はダイバーシチハンドオーバーパトラック(DHT)であり、フレーム同期調整および複数の基地局にまたがったハンドオーバー制御を行う。ダイバーシチハンドオーバーパトラック34は、複数経路における上り無線フレームの遅延を吸収した後選択合成を行うものである。すなわち、ダイバーシチハンドオーバーパトラック34においては、その内部で設定された遅延時間に至るまでフレームを待ち合わせて伝送するものであり、その遅延時間は各経路における伝送遅延の差を吸収するように逐次設定される。35は高エネルギー符号化装置(VXC)であり、音声ユーザフレームに対してトランスコーディング等の処理を行う。36はデータサービス制御装置(DSC)であり、データサービスフレームに対してトランスコーディング等の処理を行う。37は中継網インターフェース装置であり、図示しない通信中継網、信号中継網、同期中継網等との間で各種信号および信号のやりとりを行う。ここで、基地局2の基地局プロセッサ22から移動通信交換局3の交換局プロセッサ32に供給される制御信号は、基地局プロセッサ22、基地局内MSCインターフェース装置23およびMSC内基地局インターフェース装置33を順次介して、交換局プロセッサ32に伝送される。

【0009】交換局プロセッサ32から基地局プロセッサ22に供給される制御信号は、この逆の順で伝送される。また、移動局1から基地局2の基地局プロセッサ22に供給される制御信号は、移動局1、無線送受信装置25、基地局変復調装置24を順次介して基地局プロセッサ22に伝送される。移動局プロセッサ22から移動局1に供給される制御信号は、この逆の順で伝送される。また、移動局1から移動通信交換局3内の交換局プロセッサ32に供給される制御信号は、無線送受信装置25、基地局変復調装置24、基地局内MSCインターフェース装置23、MSC内基地局インターフェース装置33、ダイバーシチハンドオーバーパトラック34を介し

て交換局プロセッサ32に伝送される。また、交換局プロセッサ32から移動局1に供給される情報は、この逆の順で伝送される。

【0010】2. 実施形態の動作

2.1. 無線フレーム同期設定

移動通信網を構成する各通信ノード(図示のものでは、基地局2、4〜9および移動通信交換局3、11)においては、各通信ノード内の無線フレーム同期装置21、31により相互の無線フレーム同期位相調整が行われ、以下(図1)の説明においては、無線フレームの伝送について不当な遅延が増大しないように、これらノード間の無線フレーム同期位相調整は、移動局1〜基地局2間の無線フレーム間隔に対して、「1/2」未満であることとする。例えば、無線フレーム間隔が「10msec」であれば、「5msec」未満の無線フレーム同期位相調整で全てのノード(基地局2、4〜9および移動通信交換局3、11)が同期することになる。無線フレーム同期装置21、31は、自ノード内の各装置に動作基準クロックを配信する。動作基準クロックは、所定のクロック単位と同期を有している。ここでは、クロック単位は「0.625msec」、周期は「640msec」であることとする。ここで、クロック単位の「16倍」(ここでは $0.625 \times 16 = 10\text{msec}$)を無線フレームクロックとする。また、この無線フレームクロック毎に「0」〜「63」の範囲で逐次的にインクリメントされる番号を無線フレーム番号FNという。また、「1」無線フレームクロック内でクロック単位毎に「0」〜「15」の範囲で逐次的にインクリメントされる番号を無線フレームオフセット値OFSという。

【0011】なお、図1においては、各基地局が屋外の無線電波を受信できない場所に設置されていることを考慮して、各ノード間の無線フレーム同期位相調整を有線伝送路を用いて実現しているが、例えばGPS等の無線手段を用いて無線フレーム同期位相調整を行ってもよいことは言うまでもない。本明細書で使用するクロックに関する「同期」と「同期誤差(または同期位相差)」について、日常使用している時計の例を用いて説明する。世界中のあらゆる時計は一日24時間を刻み、同一の周期と同一の単位を有する。ここで、基準時刻の異なる二地点における時計を比較した場合、各々の地点における時計の示す時刻は異なっている。この時計の示す時刻の差が「同期誤差(または同期位相差)」に相当する。しかし、この差は、時計の精度にもよるが、基本的にどの任意の時刻においても保たれている。従って、この二つの時計は、一定の時間差を保ちながら「同期」していると言える。

【0012】2.2. 通信開始

2.2.1. 発呼およびリンク設定

移動局1において発呼が行われた場合および内外のネットワーク(図示せず)から移動局1に対する発呼が行わ

れた場合は、移動局1、基地局プロセッサ22および交換局プロセッサ32間で制御信号が通信され、サービス種別により必要となる通信リソースのハントおよび起動が実行される。同時に、それらの通信リソースを結ぶ通信リンクおよび付随制御リンクが移動通信システム内において設定される。ここで、通信リンクは、音声通信を行う場合は、移動局1、無線送受信装置25、基地局変復調装置24、基地局内MSCインターフェース装置23、MSC内基地局インターフェース装置33、ダイバシティハンドオーバーパトランク34、高帯域音声符号化装置35および中継網インターフェース装置37を順次結ぶリンクである。一方、データ通信を行う場合は、高帯域音声符号化装置35に代えてデータサービス制御装置36を介挿されたリンクになる。また、付随制御リンクは、移動局1、無線送受信装置25、基地局変復調装置24、基地局内MSCインターフェース装置23、MSC内基地局インターフェース装置33、ダイバシティハンドオーバーパトランク34および交換局プロセッサ32を結ぶリンクである。この付随制御リンクは、通信リンクに付随して設定され、通信開始時および通信中における第2コールの設定や、移動局-基地局間の無線回線の設定、ハンドオーバー等の呼制御、無線制御、モビリティ制御に利用される。

【0013】ここで、図17、図18を参照し、各区間における伝送フレームの名称およびその形態について説明する。本実施形態では、基地局～移動通信交換局間の有線区間の伝送方式として、ATMのAAL Type 2伝送（ITU-T I.363.2 勧告草案に明示）を用いているが、本実施形態において提案する方式は、パケット、フレームリレー、ATMのその他のAAL Type伝送等にも適用可能である。ここでは、各装置における上りフレーム処理を例として説明する。10ms単位に分割されたユーザフレームは、移動局において符号化や変調等の無線区間のための処理が施され、無線フレームとして出力される。無線フレームは、基地局において復調や復号化等の処理を受けた後、無線フレーム番号F Nおよび信頼度情報が付与される。付与される無線フレーム番号F Nおよび信頼度情報の内訳を図19に示す。基地局～移動通信交換局間の伝送フレームを基地局交換局間フレームと呼ぶ。基地局～移動通信交換局間でATMのType 2伝送を用いた場合、音声等のユーザフレーム長が短いものを低速度無線回線で伝送した場合の無線フレーム（45oct以下）は一つのType 2 CPSパケットで伝送可能であるが、データ通信のようにユーザフレーム長が長いものを高速無線回線で伝送した場合の無線フレーム（45octを超える）は一つのType 2 CPSパケットに収まらず、複数の基地局交換局間フレームに分割されて伝送される。例では、一つの無線フレームが3分割され、それぞれがType 2 CPSパケットで伝送される。ダイバシティハンドオーバーパトランクにおいては、受信した有線フレームについ

て、基地局交換局間フレーム単位に選択合成しMSC内フレームとして、高帯域音声符号化装置35およびデータサービス制御装置36等のサービスリンクに伝送される。MSC内フレームは、サービスリンクでユーザフレームに復元され、各サービスにに適した処理を受け、中継フレームとして中継網に達した伝送フレームで送出される。

【0014】2. 2. 2. パラメータ設定

ここで、図2および図15を参照し、ダイバシティハンドオーバーパトランク34における動作の詳細を説明する。まず、交換局プロセッサ32における通信制御部32-1は、ハントした（リンク内に介挿した）ダイバシティハンドオーバーパトランク34のDHT制御部34-1に対して、品質劣化測定関連パラメータ、同期外れ検出関連パラメータ、タイミング補正関連パラメータ、DHOパトランク情報、網間コネクション識別子、トラヒック情報を通知する。ここで、品質劣化測定関連パラメータおよび同期外れ検出関連パラメータの例を図6に示す。また、トラヒック情報の例を図7に示す。ここに品質劣化測定関連パラメータとは、品質劣化の測定周期、その通知閾値等のパラメータである。また、同期外れ検出関連パラメータとは、同期外れであると思われる場合の連続同期外れセル検出数等のパラメータである。また、トラヒック情報とは、基地局～移動通信交換局間の有線伝送路において、ATM伝送を適用した場合の、セルが到達する間隔およびタイミングにおける受信セル数等である。これらのパラメータや情報は、各サービス毎に交換局プロセッサ32において管理されている。

【0015】また、タイミング補正関連パラメータとは、上/下無線フレーム番号補正值、上/下無線フレームオフセット補正值から成り、記憶部32-2に含まれる「MSC～BS間遅延時間管理表」（図2参照）に基づいて算出される。なお、図5に示されている遅延時間には、ノード間の最大無線フレーム同期位相誤差（5ms）も含まれている。また、基地局2と移動通信交換局3との間で他の交換局を中継させる場合には、その交換局を中継するために生ずる遅延も含まれる。次に、図26を参照して、上/下無線フレーム番号補正值および上/下無線フレームオフセット補正值の算出方法を説明する。まず、下りフレームについては、（1）MSC内のDHTは、オフセットタイミングを考慮し、MSC-Mの動作基準クロックタイミングに最大揺らぎ遅延分を加算したフレーム番号F Nを付加し、BSにフレームを送出する。送出されたフレームは、BSにおいて受信された後、（2）BS内のMDEにおいて、MFC-Bの動作基準クロックタイミングに従ったフレーム番号F Nおよびオフセットタイミングで取り出し制御され、無線フレーム番号として無線区間へ送出される。また、上りについては、無線フレームは、（3）BS内のTRXにおいて、MFC-Bの動作基準クロックに従ったオフ

セットタイミングで受信され、MDEにおいてMDC-Bの無線フレーム番号FNを付加してMSCに送出される。送出されたフレームは、(4) MSC内のDHTにおいて、MFC-Mの動作基準クロックに最大ゆらぎ遅延分を減算したフレーム番号FNおよびオフセットタイミングで取り出し制御され、後段装置に送信される。

【0016】次に、移動局1が基地局2, 4を介して、音声通信のダイバーシチハンドオーバを実行することを想定し、これらの具体的な算出例を説明する。かかる場合、図5のBS1, 2(基地局2, 4)の欄によれば、遅延時間は「30 msec」および「38 msec」であるから、最大伝送遅延時間として「38 msec」が選択される。すなわち、基地局2, 4を介して到着する無線フレームの揺らぎを吸収するために、上りフレーム取出し制御部34-8における最大伝送遅延時間が「38 msec」に設定される。なお、ダイバーシチハンドオーバの実行想定範囲を限定せず、表中の全ての基地局に対して無線フレームの揺らぎを吸収する場合には、最大伝送遅延時間を表中の最大値の「40 msec」に設定すればよい。さて、「38 msec」を無線フレームクロックに換算すると、「3」無線フレームクロック+「13」無線フレームオフセットに相当する。従って、上り無線フレーム番号補正値は「3」に、上り無線フレームオフセット補正値は「13」に各々設定される。下り無線フレーム番号補正値および下り無線フレームオフセット補正値も、同様に設定される。但し、上下同線遅延特性が異なる場合には、「MSC~BS同遅延時間管理表」において上下別の値が記憶されているため、これらの値に基づいて、上下無線フレーム番号補正値および上下無線フレームオフセット補正値に対して別々の値が設定される。

【0017】上り無線フレーム番号補正値および上り無線フレームオフセット補正値は、交換局無線フレーム同期装置31から出力される動作基準クロックに対して計算補正に用いられる。一方、下り無線フレーム番号補正値および下り無線フレームオフセット補正値は、動作基準クロックに対して加算補正に用いられる。また、上記DHOブランチ情報とは、ダイバーシチハンドオーバ用としてダイバーシチハンドオーバトラッキング34に接続される同線の数およびコネクション識別子から成る。ここで、上述した網側コネクション識別子とは、ダイバーシチハンドオーバトラッキング34に接続されるネットワーク側のコネクション識別子の意味である。これらは、コネクション管理表(図4)として、交換局プロセッサ32内で管理されており、上りの選択合成、下りの複製分配を行う際のコネクション数やフレームの識別に用いられる。以降、図27, 図29を参照して下りフレーム処理の詳細説明を行う。

【0018】2.3. 移動通信交換局3内の下りフレーム処理

さて、ネットワーク側より中継網インターフェース装置37を介してダイバーシチハンドオーバトラッキング34に無線フレーム単位を考慮して分割された下りMSC内フレームが供給されると、該MSC内フレームは下りフレーム受信部34-2で受信される。次に、下りフレーム取出し制御部34-3においては、受信されたMSC内フレームの取出しが行われる。その際の取出しタイミングは、DHT制御部34-1通知した下り無線フレームオフセット補正値を用いて補正したタイミングに従う。すなわち、MSC内フレームは、「16」から下り無線フレームオフセット補正値を減算したタイミングで取り出される。例えば下り無線フレームオフセット補正値が「13」であった場合には、「16-13=3」となるから、交換局無線フレーム同期装置31から供給される各無線フレームクロックの周期内で「3」番目の動作基準クロックに同期してMSC内フレームが取り出されることになる。また、MSC内フレームとして取り出されるセル数やセル間隔はトフック情報に従って設定される。なお、このセル間隔は、基本的には無線フレーム間隔の整数倍である。さて、下りフレーム取出し制御部34-3によってMSC内フレームが取り出されると、下りフレームFN付与部34-4は該MSC内フレームに無線フレーム番号FNを付与する。

【0019】ここで、付与される無線フレーム番号FNは、交換局無線フレーム同期装置31から通知される動作基準クロックの無線フレーム番号FNに下り無線フレーム番号補正値(上記例では「3」)と、さらに先に無線フレームオフセットタイミングとして補正した分の「1」を加算し、しかる後に加算結果を「64」で除算した余に等しい。このように、本実施形態においては、下りフレーム受信部34-2においては下り無線フレームオフセット補正値に基づいて動作基準クロック単位のタイミング補正が行われ、下りフレームFN付与部34-4においては無線フレームクロック単位の補正が行われる。そして、基地局内における下り無線フレームの取出し処理は、基地局無線フレーム同期装置21から通知される動作基準クロックの無線フレーム番号FNおよび無線フレームオフセット補正値「0」のタイミングで行えばよい。かかる処理を簡易に実行させることができる。

【0020】次に、下りフレーム複製部34-5は、DHT制御部34-1から通知されるDHOブランチ情報(図4)に基づいて、ダイバーシチハンドオーバ中のブランチ相当数分のMSC内フレームを複製し、複製したフレームを基地局交換局間フレームとし、各ユーザフレームのアドレス情報として、各ブランチに対応したコネクション識別子を付与する。図3の例にあっては、基地局2, 4を介して移動局1に対するダイバーシチハンドオーバが行われるから、ブランチ数は「2」である。さらに、MSC内フレームおよび有線フレームがATMセル

で伝送される場合には、各セルが1回複製され、オリジナルのセルと複製されたセルのうち一方には基地局2のコネクション識別子が付与され、他方には基地局4のコネクション識別子が付与されることになる。このように、必要に応じて複製された基地局交換局間フレームは、下りフレーム送出部34-6に供給される。そして、各有線フレームに付与されたコネクション識別子に基づいて、MSC内基地局インターフェース装置33を介して、各有線フレームが送出される。

【0021】2. 基地局内の下りフレーム処理
次に、MSC内基地局インターフェース装置33を介して基地局2に下り基地局交換局間フレームが供給された後の動作を図27を参照して説明する。供給された下り基地局交換局間フレームは、基地局内MSCインターフェース装置23によって受信され、さらに基地局復調装置24内の下りフレーム受信部24-1において受信され、下りフレーム取出し制御部24-2に供給される。ここでは、該下り基地局交換局間フレームの中から、基地局無線フレーム同期装置21から通知される動作基準クロックに従った基地局交換局間フレームが取り出される。通信開始時の通信同期設定の基準となる基地局（上記例では基地局2）における基地局交換局間フレームの取出しは、動作基準クロックの無線フレームオフセット値OF Sが「0」であるタイミングでフレームの取出しが行われる。そのタイミングで取り出すべき基地局交換局間フレームが存在しない場合には、次のタイミング

（「1」無線フレームクロック周期後）まで待機され、再度基地局交換局間フレームの取出しが試みられることになる。通信開始時、または通信中にダイバーシハンドオーバー用に追加されたブランチを取寄する従たる基地局（上記例では基地局4）においては、移動局と通信同期設定の基準となる基地局（上記例では基地局2）との間で送受される無線フレームのタイミングに、該従たる基地局の無線送受信タイミングを合わせるような処理が行われる。

【0022】これは、移動通信網を構成する各通信ノードが、有線伝送路を用い、5msec未満の誤差で無線フレーム同期位相調整を行っている場合に、移動局においてはダイバーシハンドオーバーの最大比合成処理を行うためには、ダイバーシハンドオーバー中の各基地局から到達する無線フレームには最大5msec程度のばらつきがあるために、その分だけ受信バッファを設ける必要がある。しかし、この受信バッファの増大は、移動局の小型化の弊害となるために、この最大5msecで生ずる誤差を従たる基地局が無線フレームオフセット値を基準の「0」から前後させることによって、最大「0.625msec」程度まで減少させることを目的とする。通信同期設定の基準となる基地局と従たる基地局との無線フレーム同期位相誤差は、移動局がダイバーシハン

ドオーバーを起動する際に測定される。すなわち、移動局における通信中の無線フレームと、新たに追加しようとする従たる基地局の報知チャネル等の無線フレームとの同期位相誤差が測定される。

【0023】この測定結果は、移動通信交換局を介して、従たる基地局に通知される。これにより、従たる基地局の無線フレームオフセット値の微調整が可能である。この微調整のために、無線フレームクロック単位をまたがる場合は、該基地局における無線フレーム番号FN自体もシフトされる。さて、図3に戻り、取り出された基地局交換局間フレームが下りフレーム処理部24-3に供給されると、無線区間の誤り保護のため符号化処理や無線送信のための変調等が行われ、無線フレームが形成される。そして、形成された無線フレームは、無線送受信装置25を介して、各基地局のゾーン内に送信される。移動局1においては、ダイバーシハンドオーバーが行われている場合は、複数の基地局2、4からの無線フレームが受信される。そして、最大比合成後に移動局1内でユーザフレームの処理が行われる。なお、下りフレーム受信部24-1は、その内部のバッファに格納されている基地局交換局間フレームに付与されている無線フレーム番号FNを監視する。そして、下りフレーム取出し制御部24-2と連携して取り出すべき無線フレーム番号FNを有する基地局交換局間フレームが選別している旨が検出された場合には、「フレームずれ」が発生したと判定される。かかる判定がなされた場合には、該基地局から、ダイバーシハンドオーバートラック34に対して、「下りFN補正要求」が供給される。

【0024】この下りFN補正要求がダイバーシハンドオーバートラック34に供給されると、DHT制御部34-1においては下り無線フレーム番号補正値が更新される。この更新された下り無線フレーム番号補正値は、下りフレームFN付与部34-4に通知され、以後の基地局交換局間フレームに付与される無線フレーム番号FNに反映される。かかる処理を下りFNスライド処理という。以下、図35を参照して下りFNスライド処理の詳細について説明する。この処理は、基地局の下りフレーム受信部24-1および下りフレーム取出し制御部24-2において取り出しタイミングに遅延して到達したフレームを定常的に検出した場合に、ダイバーシハンドオーバートラック34が下り方向に付与する無線フレーム番号FNを変更することにより同期を回復する処理である。下りFNスライド処理においては、複数の基地局における下り無線フレーム番号FNと無線区間に送出された情報との不一致を防ぐ必要がある。この不一致を防止するためには、基地局間でFNスライド量やスライドタイミングの意図合わせの手順を設けることが考えられるが、木実施形態においては、個々の基地局の下りフレーム受信部24-1で下りFNスライド処理を行うのではなく、遅延を検出した基地局から情報配分元のダイバ

シチハンドオーバーパトランクに通知を行い、ダイバースチハンドオーバーパトランクの下りフレームFN付与部34-4において下りFNスライド処理を行う。そこで、基地局およびダイバースチハンドオーバーパトランクの双方の動作について詳述する。

【0025】2. 4. 1. 基地局の動作

基地局においては、基地局無線フレーム同期装置21から供給される動作基準クロックに従い、受信パッファから所定の無線フレーム番号FNを有するユーザフレームを取り出す。下りフレーム受信部24-1および下りフレーム取出し制御部24-2において、取出しタイミングに遅延して到達したユーザフレームが検出されると、下りFN補正要求通知情報が生成され、上りフレーム送信部24-10からMIF23を介して、MSC内のDHTに対して、ユーザ信号ルートでFN補正情報が通知される。別ルートでの通知方法として、制御信号ルートで通知することも可能である。その場合は、取り出しタイミングに遅延して到達したユーザフレームが検出されると、基地局内のMDEからPRC-B22に下りFN補正要求が伝えられ、PRC-B22からPRC-M32に制御信号として下りFN補正要求が通知される。その後、MSC内でPRC-M32からDHT内のDHT制御部34-1に下りFN補正要求が伝えられ、最終的に下りフレームFN付与部34-4において下りFNスライド処理が実行されて下りFN補正要求が出力される。

【0026】この下りFN補正要求を制御信号またはユーザ信号を用いてダイバースチハンドオーバーパトランクに通知した場合の得失を述べる。ここで、制御信号を用いる場合は、その実行における遅延時間や制御プロセッサの負荷が増大する可能性がある。また、ユーザ信号を用いる場合には、無線区間から受信した上りユーザフレームに下りFNスライド要求を含ませる場合と、通知専用ユーザフレームを用いる場合とが考えられる。前者の場合は、例えばバケットのようにユーザフレームが間欠的に送出される時に下りFNスライド要求を通知できなくなる可能性がある。一方、後者の通知専用ユーザフレームを用いる場合は、トラヒックは増大するが、高速にしかも確実に必要なタイミングで通知を行うことが可能である。この通知専用ユーザフレームを、「下り有線同期外れ通知ユーザフレーム」と呼ぶ。下り有線同期外れ通知ユーザフレームは、上りユーザフレームの送出とは独立に送出される。また、下り有線同期外れ通知ユーザフレームに下りFNスライド量を求めて、ダイバースチハンドオーバーパトランクに通知してもよい。

【0027】2. 4. 2. ダイバースチハンドオーバーパトランクの動作

無線区間においては、有線区間の全てのブランチがダイバースチハンドオーバーの合成利得に寄与していることを前提として送信電力制御が行われる。従って、複数のブランチ中の1ブランチから下りFNスライド要求が供給

された場合であっても、下りフレームFN付与部34-4は、この要求を下りFNスライド処理のトリガにする。下りフレームFN付与部34-4は、下り有線同期外れ通知ユーザフレームすなわち下りFNスライド要求を受信すると、一定量（もしくは通知された下りFNスライド量）だけ、下り無線フレーム番号補正値を補正する。但し、一回の処理における下りFNスライド幅は、検出された遅延幅に拘らず、所定の下りFNスライド刻み幅パラメータ以下の値に制限される。さらに、通信開始から終了までの累計の下りFNスライド幅は、所定の下りFNスライド最大幅パラメータ以下の値に制限される。下りFNスライド幅の累計が下りFNスライド最大幅パラメータを超えた場合は、DHT制御部34-1は、下りFNスライド最大幅超過アラームを交換局プロセッサ32に報告する。アラーム報告後は、交換局プロセッサ32から応答が返送されるが、この応答が返送されるまでは、基地局から下りFNスライド要求を受信したとしても下りFNスライド処理は実行されない。すなわち、この期間中は下りFNスライド最大幅超過アラームは停止される。

【0028】これらの下りFNスライド処理のためのパラメータは、交換局プロセッサ32に記憶されたFNスライド処理パラメータ管理表でサービス種別毎にFNスライドのスライド幅と最大幅が通信サービスに与える影響を鑑みて、適した値が管理されており、下りフレームFN付与部34-4はこの情報を参照して下りFNスライド処理を実行する。例えば、音声サービスであれば、VXC35における遅延吸収能力や、消失フレーム補充能力を考慮してFNスライド幅を設定し、スライド最大幅は通話に生じる遅延の影響を考慮して設定すればよい。また、データサービスであれば、DSC36の遅延吸収能力や、複数フレーム（例えば8フレーム）にわたる誤り訂正を行っていったら、そのフレーム同期を考慮することで、フレーム欠損の影響を最小限にできる。尚、1回のFNスライド実行量をFNスライド幅に限定した場合に、それ以上の到達遅延がフレーム受信側で生じていた場合には、複数回にわたって、FNスライドが実行される。この時、複数回のFNスライドがすべて実行するまで、通信が有線同期外れのために中断している訳ではなく、FNスライド実行経路段階においても、ダイバースチハンドオーバー中であれど、有線同期外れの生じていない他のブランチ経由で通信が可能である。FNスライド処理パラメータ管理表の一例を図32に示す。

【0029】下りFNスライド処理における動作の概要を図36を用いて説明する。図36において、ダイバースチハンドオーバーパトランク34と基地局2との間には同期位相は0であるとする。但し、基地局4はダイバースチハンドオーバーパトランク34との間に同期位相誤差があり、基地局4の動作基準クロックは基地局2の動作基準

クロックに対して、1クロック単位（OFS）だけ遅延している。また、ダイバースチハンドオーバーパトランク34から基地局2および4までの最大ゆらぎ遅延時間は、各38msec（3フレームクロック（FN）+13クロック単位（OFS）に相当する）であるとする。また、下りFNスライド切込み幅パラメータは「1」、下りFNスライド最大幅パラメータは「5」であることとする。最大ゆらぎ遅延時間が38msecであるから、基地局2で無線フレーム番号FN=6、OFS=0（時刻t2）において取り出されるべきフレームは、ダイバースチハンドオーバーパトランク34においては、FN=2、OFS=3のタイミング（時刻t1）で出力される。

【0030】しかし、図示の例においては、時刻t2よりも若干遅れた時刻t3にフレームが検出された。なお、基地局4においては前フレームが正常なタイミング（FN=5、OFS=1）で検出されている。この場合、基地局2からダイバースチハンドオーバーパトランク34に対して、下り有線同期外れ通知ユーザフレームが送信される。これがFN=10（下り有線同期外れ通知ユーザフレームは、ユーザフレームに識別子を付けてFNに従った取り出し制御の対象とせずに、受信と同時に処理を起動させても良い。）においてダイバースチハンドオーバーパトランク34に受信されると、（時刻t4）以降のフレームに付与される無線フレーム番号FNに対してスライド処理が施される。すなわち、FN=10、OFS=3（時刻t5）において送信されるフレームは、以前であれば無線フレーム番号FN=14が付与される筈であったが、ここではFN=15が付与される。これにより、以後、ダイバースチハンドオーバーパトランク34から基地局2へのフレーム同期は回復する。次に図28、図30を考慮して上りフレーム処理の詳細説明を行う。

【0031】2. 5. 基地局内の上りフレーム処理
図3において、移動局1から上り無線フレームが送信されると、ダイバースチハンドオーバー中の各基地局において、無線送受信装置25によって該上り無線フレームが受信されMD内の上りフレーム受信部24-5に送られる。そして、上りフレーム取出し制御部24-6では、通信開始時に通信同期設定の基準となつた基地局（上記例では基地局2）にあつては、動作基準クロックの無線フレームオフセット値OFSが「0」であるタイミングで無線フレームの取出しが行われる。そのタイミングで取り出すべき無線フレームが存在しない場合には、次のタイミング（「1」無線フレームクロック周期後）まで待機され、再度無線フレームの取出しを試みられることになる。従たる基地局すなわち基地局4においては、基地局2との無線フレーム同期位相差（これは移動局で測定され移動通信交換局より通知される）相当の無線フレームオフセット値OFSを、基地局4の有する動作基準クロックのタイミング「0」より調整したタイミングで無線フレームの取出しが行われる。なお、この

微調整した無線フレームオフセット値OFSが無線フレームクロックに互る場合は、無線フレーム番号FN自体もシフトされる。（図28）これらの位相差に伴う調整処理は上りのそれと同様である。

【0032】さて図3に戻り、取り出された無線フレームが上りフレーム処理部24-7に供給されると、無線区間の誤り保護のため復号処理や無線受信のための復調等が行われ、無線フレームが基地局へ交換局間フレームに変換される。また、上りフレーム処理部24-7においては、無線フレームの受信状態が品質パラメータとして評価される。次に、上りフレーム信頼度情報付与部24-8においては、先に得られた品質パラメータが基地局へ交換局間フレームに付加される。この基地局へ交換局間フレームが上りフレームFN付与部24-9に供給されると、該基地局へ交換局間フレームに無線フレーム番号FNが付与される。ここで、付与される無線フレーム番号FNは、基地局無線フレーム同期装置21から通知される動作基準クロックの無線フレーム番号FNに等しい。但し、従たる基地局において先の無線フレーム同期位相微調整の結果、無線フレーム番号FNをシフトした場合には、シフトした無線フレーム番号FNが付与される。無線フレーム番号FNが付与された基地局へ交換局間フレームは、上りフレーム送信部24-10を介して基地局内MSCインターフェース装置23に供給され、さらに移動通信交換局3に供給される。

【0033】2. 6. 移動通信交換局3内の上りフレーム処理

次に、図2において、ダイバースチハンドオーバーパトランク34の上りフレーム受信部34-7においては、各基地局から到着した基地局交換局間フレームを受信する。上りフレーム取出し制御部34-8は上りフレーム受信部より、DHT制御部34-1より通知されるDHOブランチ情報（図4）に基づき、各ブランチ対応のコネクション識別子をもつもので、かつ、上り無線フレーム番号補正値に従って交換局無線フレーム同期装置31から通知される基準クロックを補正した無線フレーム番号FNを持つものを取出し、上りフレーム比較部34-9に供給する。また、受信したフレームが下り有線同期外れ通知ユーザフレームである場合には、DHT制御部34-1に通知を行う。この取り出しタイミングは、DHT制御部34-1より通知される上り無線フレームオフセット補正値を用いて算出したタイミングに従う。この取り出しタイミングの調整は、先の上りフレームFN付与部24-9の処理に、基地局へ移動通信交換局間のゆらぎ遅延を加味して取り出しを実行するためのものである。

【0034】上記例にあつては、上りフレーム取出し制御部34-8の取り出しタイミングは、上り無線フレームオフセット補正値のタイミングを「13」に相当するタイミングになる。また、取り出し対象の基地局交換局

間フレームの無線フレーム番号F_Nは交換局無線フレーム同期装置31から通知される基準クロックの無線フレーム番号F_NにDHT制御部34-1から通知される下り無線フレーム番号補正値「3」を減じた値である(図30)。なお、移動通信交換局3は、上りフレーム受信部34-7のバックアップに格納されている基地局交換局間フレームに付与されている無線フレーム番号F_Nを監視する。そして、取り出すべき無線フレーム番号F_Nを有する基地局交換局間フレームが定期的遅れに遅れてきていることを検出した場合には、基地局交換局間フレーム遅れが発生したと判断し、DHT制御部に対して基地局交換局間フレーム同期補正報告を行うとともに、上り無線フレーム番号補正値を更新する。これにより、以降の取り出し対象の無線フレーム番号F_N値は適正な値に変更される。この処理を「上りF_Nスライド処理」と呼ぶ。なお、基地局交換局間フレームの取出し頻度(基地局交換局間フレームをATM伝送した場合の例では、取出しセル数およびセル間隔)は、DHT制御部34-1より通知されるトラフィック情報に従って決定される。

【0035】ここで、上りF_Nスライド処理の詳細を説明する。この処理は、上りフレーム受信部34-7および上りフレーム取出し制御部34-8において取り出しタイミングに遅延して到達したフレームが検出されると、以降の基地局交換局間フレームの同期を回復する処理である。なお、無線区間においては、基地局交換局間区間の全てのブランチがダイバースチハンドオーバーの合利を得て寄与していることを前提として送信電力制御が行われる。従って、複数のブランチ中の1ブランチが遅延した場合であっても、これを上りF_Nスライド処理のトリガにする。また、遅延しているブランチが複数存在する場合は、遅延幅の大きいブランチに合わせて上りF_Nスライド処理が実行される。上りF_Nスライド処理で用いられるパラメータには、検出された遅延幅に関係せず同一の処理における上りF_Nスライド幅を制限するパラメータ(上りF_Nスライド刻み幅パラメータ)と、通信開始から終了までの累計の上りF_Nスライド幅を制限するパラメータ(上りF_Nスライド最大幅パラメータ)とが用いられる。なお、上りF_Nスライド幅の累計が上りF_Nスライド最大幅パラメータを超えた場合には、DHT制御部34-1は上りF_Nスライド最大幅超過アラームを交換局プロセッサ32に報告する。アラーム報告後は、交換局プロセッサ32から応答が返送されるが、この応答が返送されるまでは、以降の受信フレームの取出しにおいてフレームの遅延を検出したとしても、上りF_Nスライド処理は実行されない。すなわち、この期間中は上りF_Nスライド最大幅超過アラームは停止される。

【0036】これらの上りF_Nスライド処理のためのパラメータは、交換局プロセッサ32に記憶されたF_Nスライド処理パラメータ管理表でサービス種別毎に管理さ

れており、上りフレーム取出し制御部34-8はこの情報を参照して上りF_Nスライド処理を実行する。F_Nスライド処理パラメータ管理表の一例を図32に示す。上りF_Nスライド処理における動作の概要を図33、図34に示す。図34において、細実線は基地局4からダイバースチハンドオーバーバトラク34への許容遅延内のフレームフローであり、太実線は基地局2からダイバースチハンドオーバーバトラク34への許容遅延を超えたフレームのフレームフローである。この例における最大ゆらぎ遅延条件および各基地局における同期位相誤差、F_Nスライド関連パラメータは、下りF_Nスライドの説明で用いた基地局2において無線フレーム番号F_N=2が付与されたフレームは許容遅延を超えているため、仮に正常な制御が行われた場合は、F_N=6、OFS=13のタイミングでF_N=3のフレームが取り出されるが、この場合は「1」F_Nだけスライドしているため、このタイミングではF_N=2のフレームが取り出される。尚、ここでダイバースチハンドオーバー中であって、F_N=2のフレームの重複取り出しを望まない場合には、取り出しを1回スキップして、F_N=3から取り出しを再開しても良い。これにより、以後、基地局2からダイバースチハンドオーバーバトラク34へのフレームの同期は回復する。

【0037】次に、上りフレーム比較部34-9は、各ダイバースチハンドオーバー中の各ブランチから取得した基地局交換局間フレームについて、無線フレームに対応して付加されている信頼度情報を参照し、これらと比較し選択合成を行う。その詳細を図19を参照して説明する。まず、図19に、無線フレームに対応して基地局へ交換局間フレームに付加される無線フレーム番号F_Nと、信頼度情報のフォーマット例を示す。信頼度情報は、無線同期外れ判定ビット(Sync)、CRC判定ビット(CRC)、受信SIR値(Con)、レベル劣化判定ビット(Level)、BER劣化判定ビット(BER)から成る。また、リザーブビット(RES)は、機能拡張に使用される。例えば、前述の下り有線同期外れ通知ユーザフレームと通常のユーザフレームとの識別に用いても良い。

【0038】上りフレーム比較部34-9における選択合成は受信SIR値の大小とCRC判定ビットに基づいて判定される。具体的には、CRC OKがある場合には、その中で受信SIR値の最も高いものが選択され、すべての候補がCRC NGの場合には、全ての中で受信SIR値の最も高いものが選択される。また、CRC NGフレームしか存在しないときには、複数フレーム間のビットデータを比較して、ビット値の多数決判定や論理演算を行って、フレーム合成を行ってもよい。但し、全てブランチから到達する有線フレームの信頼度情報に無線同期外れ判定ビットが設定されていた場合には、通信同期外れの処理を行う。この選択合成の基本動

作を図 21 に示す。次に、上りフレーム分析部 34-10 は、選択合成後の通信品質を無線フレームを半単位として統計的に算出し、基準 FER (フレームエラーレート) を満たさなくなった場合に交換局プロセッサ 32 に品質劣化アラーム信号を送信する。品質の劣化測定関連パラメータ (図 6) は、呼設定時にダイバーシチハンドオーバーバンク 34 から通知される。

【0039】無線区間同期外れについては無線フレーム同期外れ判定ビットを監視し、無線フレーム同期外れが連続 N 回 (N=自然数) を上回った場合に PRC-MI に通信同期はずれアラーム信号を送信する。無線フレーム連続同期外れ回数はコネクション設定時に DHT 制御部から通知される。ここで、図 8~10 を参照して、アップダウンカウンタを用いた簡単な品質測定方法について示す。まず、図 8 を用いて基本的な動作原理を説明する。一以上の基地局交換局間フレームで伝送される無線フレームを N 無線フレーム受信した中に品質劣化フレームが M フレーム含まれる場合の FER は M/N で表すことができる。図 8 では FER 品質測定の方法として、N 無線フレームを受信する中に CRC NG フレームを 2 に上含まないことを監視することによって $FER \leq 1/N$ を監視する。FER $\leq 1/6$ を監視するために N=6 と設定した場合に、CRC NG フレームを受け取った場合にカウンタ値を 5 加算し、CRC OK フレームを受け取った際のカウンタ値を 1 減算する。

【0040】この場合に監視部はカウンタ値が 5 を越えないことを監視することによって、FER $\leq 1/6$ を監視することができる。この N を可変設定可能とすれば、 10^{-4} の監視のためには N=10000 フレームと設定すればよい。但し、品質規定が高品質であるために、N が非常に大きな数になる場合もある。例えば N=10000 フレームでは 1 無線フレームの受信周期が 10 ms であったとすると、 $10 \text{ ms} \times 10000 = \text{約 } 16$ 分となり、通信の平均保留時間を越えて無線フレーム監視周期を設定しても有効に測定できないことが考えられる。従って、N=0 を設定することにより 1 回目の CRC NG フレーム受信で品質劣化アラームカウンタを加算することができるようにする。図 9 および図 10 に以上のことを考慮した処理フローを示す。REPORT FER は規定 FER を上回った回数をカウントし、或る回数に達した場合に PRC-MI に品質劣化を通知するための保護段数である。これは品質劣化が頻繁に生じるような特性を持っている場合に、PRC-MI の報告頻度を加減するつもりである。また、REPORT_SOUT は連続無線フレーム同期外れの回数である。選択合成の同期外れがこの回数連続で起こった場合に通信同期外れを通知するための保護段数である。

【0041】尚、図 8~図 10 にはアップダウンカウンタを用いた品質測定方法を例示したが、それ以外の方法で品質測定・同期外れを検出してよい。例えば、一定

ウィンドウ幅を設けて、そのウィンドウ内の品質測定を行うようなウィンドウスライド方式が考えられる (そのような場合には、品質劣化測定関連パラメータは、上述した例とは異なった設定方法となる)。次に、上りフレーム送出部 34-11 は、MSC 内フレームに網側ネーション識別子を付与し、該 MSC 内フレームをサービストラUNKへ送出する。MSC 内フレームは、サービスに応じた処理を行うサービストラUNK (例えば、音声の場合には高機能音声符号化装置 35、データサービスの場合にはデータサービス制御装置 36) に送信される。これらサービストラUNKで処理された MSC 内フレームは、中継フレームとして、中継インターフェース装置 37 経由で中継網 12 に接続され、目的地向けにルーティングされる。但し、移動局同士で通信を行う場合には、品質向上、遅延削減、トラUNKソース減縮等の理由により、必要に応じてサービストラUNKをバイパスする処理が行われる。

【0042】ダイバーシチハンドオーバーによりブランチを追加/削除する場合には、交換局プロセッサ 32 は追加削除対象ブランチのコネクション識別子を DHT 制御部 34-11 に通知し、さらに DHT 制御部 34-11 は追加削除対象ブランチのコネクション識別子を関連内部機能部に通知する。これにより DHT 内における処理が更新される。また、上りフレーム分析部 34-10 においては、品質測定結果がリセットされ、再度最初から測定が開始される。さて、これまで、下りフレーム処理、下り FNS スライド処理、上りフレーム処理、上り FNS スライド処理の説明の中では説明の簡略化のため、通信同期設定の基準となる基地局におけるフレームの送受信タイミングを「0」乃至「15」に自由に設定した場合であっても、前述までのフレーム同期制御が同様に可能であることは言うまでもない。通信システムの運用者は、通信呼毎にこの基準オフセットタイミングについて、「0」乃至「15」でランダムもしくは意図的に割り振ることにより、通信装置の負荷や伝送路を分散的に使用でき、統計多寡効果を得ることが出来る。

【0043】2.7. ハンドオーバー制御
以降このダイバーシチハンドオーバーバンク 34 を用いた、移動通信におけるハンドオーバーについて述べる。まず、ハンドオーバーの分類について、(a) 制御範囲、(b) 周波数、(c) ハンドオーバーバランチ制御の 3 つの観点から説明する。

【0044】(a) 制御範囲から見た分類
制御範囲から見た分類を図 22 に示す。図 22 において、まず、移動通信交換局内に制御が閉じたハンドオーバーか、移動通信交換局間に制御が閉じた(局間)ハンドオーバーかによってハンドオーバーの種類が別別されている。前者の移動通信交換局内のハンドオーバーについては、さらに、基地局内(セル内)に制御が閉じたハンドオーバーであるか、基地局間(セル間)のハン

ドオーバーであるかによって分類されている。さらに、セル内のハンドオーバーについては、一基地局内に複数のセクタが存在する場合は、セクタ間セクタ間にかよって細分されている。尚、移動通信交換局(MSC)間をまたがったハンドオーバー(MSC局間ハンドオーバー)は、セクタ間ハンドオーバーに分類されるが、図20に示す接続構成のように在圏移動通信交換局(MSC-V)は、加入者線延長方式によりアンカ移動通信交換局(MSC-U)と接続され、選択合成はアンカ移動通信交換局で実行されることになる。また、図38に示すようにMSC局間ハンドオーバーが実行され、複数のMSCにまたがった通信が行われると伝送遅延が増大し、DHTでの握り遅延吸収範囲を超える可能性が高まる。この場合、前述したFNスライド処理を行い、同期回復を計る。

【0045】(b)周波数からみた分類

・同周波ハンドオーバー：同周波間で行うハンドオーバー

・異周波ハンドオーバー：異周波間で行うハンドオーバー

(c)ハンドオーバープランチ制御から見た分類

・ダイバースチハンドオーバー(DHO)：ダイバースチ状態を保ちながら実行されるハンドオーバー(プランチ追加、削除、追加削除)

・プランチ切り替えハンドオーバー：通信中のハンドオーバープランチを全て切断し、通信解除後新たなプランチで通信を再開するハンドオーバー

・再接続型ハンドオーバー：通信中のハンドオーバープランチが全て同期外れとなり、通信中断後、新たに同期確立した新たなプランチで通信を再開するハンドオーバー

・ハンドオーバープランチ制御別のハンドオーバープランチ状態を図23に示す。

上記(a)～(c)の各分類名を順につなぎ合わせることで、

(例：セル内セクタ間異周波B1切替H0、セル間追加／削除DHO等)

【0046】ここで、再接続型ハンドオーバーとは、移動局と基地局との通信が無線同期外れになった場合に、ネットワーク側は中継回線を一定期間保留し、移動局側は周辺基地局のサーチを行う方式である。所定の保留期間を経過するまでに移動局が新たな基地局(または以前に通信していた基地局)からの報知チャネルを発見すると、この移動局は保留されていた中継回線に接続される。また、これと同様の目的を達成するものとして、再発呼型ハンドオーバーを採用することもできる。この方式において再発呼を行う際に、移動局は、以前の通信状態の情報を含む再発呼信号を基地局に送信する。これにより、基地局においては、以前の通信状態を取得することができる。図24、図25は、移動通信に於いて起動されるハンドオーバーのトリガとハンドオーバー種類の対応の例を示した表である。図24、図25の縦のパラメータである。種別「狭義」の大部分の3つのトリガについて本実施形態との関係を説明する。

【0047】(1)伝搬損失測定によるDHO起動

伝搬損失測定は下りについて移動局で測定される。移動局は通信中のセクタのとりまきチャネルに報知される自セクタおよび周辺セクタの出力電力と現在MSで受信している受信電力から伝搬損失を計算する。その後、低伝搬損失セクタ順に候補を選出しセルコンディションレポート／ハンドオーバートリガとしてMSCに報告する。

(報告タイミングは候補に差が生じた場合を想定)先に述べたように、ダイバースチハンドオーバーとは、移動局が無線ゾーン間を移動する際に、ハンドオーバー元回線を解放せずに同周波数帯域ハンドオーバー元回線を設定し、サイトダイバースチを実行するハンドオーバーであり、サイトダイバースチによる通信品質向上分を送信パワーの低減にまわすことにより、干渉量を低減して無線区間容量を増加させることが可能である。ダイバースチハンドオーバー(DHO)プランチの追加／削除は、通信中プランチの伝搬損失値と追加／削除候補プランチの値の差に閾値を設けることにより判断する。(閾値には、DHO追加閾値(DHO_ADD)、DHO削除閾値(DHO_DEL)、プランチ切替ハンドオーバー閾値(BHO_INI)がある。)従って、ダイバースチハンドオーバーエリアは、移動局と各基地局の伝搬損失に基づき、図31に示すように設定される。移動先基地局において、上り干渉量が許容値を超えている場合、ダイバースチハンドオーバーを実施したとしても上りの送信電力はあがらないため、ダイバースチハンドオーバーを実施してもよい。しかし、下りの容量(基地局最大送信電力値)を越えている場合は実施不可である。

【0048】この場合、移動局はハンドオーバーを実施せず、ハンドオーバー候補エリアに進出し、ハンドオーバー候補エリアに在圏する移動局の通信品質劣化を誘発する。この状態が頻発しないよう、ハンドオーバー呼受付の容量を確保するために発信呼受付を制限する等の処理が必要である。その後、ダイバースチハンドオーバーエリアを通過し、通信中のゾーンから外への移動等により、通信品質が劣化し、プランチ切替ハンドオーバーしきい値を超えた場合、後述のプランチ切替ハンドオーバーを実施する。

【0049】(2)プランチ切替ハンドオーバー起動

プランチ切替ハンドオーバーとは、品質劣化が発生した場合や、DHOを実施できずにDHOエリアを通過し、プランチ切替ハンドオーバー閾値を超える場合等に、ハンドオーバー元回線を解放しハンドオーバー先回線を設定するハンドオーバーである。ハンドオーバーの起動条件に關し、図24、図25および本実施例の説明では、ハンドオーバー実行の有効性と制御負荷の軽減の観点から品質劣化の発生とBHO_INIしきい値を超えることをAND条件で記載しているが、OR条件として、どちらか一方を満たした場合にプランチ切替ハンドオーバーを起動してもよい。品質劣化判定は、上りはダイバースチハンドオーバー

バトラック 34、下りは移動局で行われる。以下にダイバースハンドオーバーバトラック 34 における品質劣化判定について示す。ダイバースハンドオーバーバトラック 34 では選択合成後のユーザフレーム内の CRC チェック結果 NG 率を統計的に計算し、測定 F E R が要求 F E R を上回った場合、交換局プロセス 32 に品質劣化アラーム信号を送信し、これをトリガとして交換局プロセス 32 がハンドオーバーを起動する。具体的な起動例としては、同周波数帯域の通信線路が容量不足等で割り当てられない場合で、異周波数帯域において、受付可能（容量的に許容可能かつ空きリソース有り）であればランチ切替ハンドオーバーを実施し、そうでない場合は、スケルチ終話待つか、解放処理を行う。ランチ切替ハンドオーバー境界は、図 31 に示すように設定される。

【0050】他の例として、ダイバースチェリア内の移動局は移行先基地局に通信チャンネル（T R X）の空きがない場合には、その移動局はダイバースハンドオーバーを実施しない。通信チャンネルが空きに遷移すると、速やかにダイバースハンドオーバーを実施するが、ランチ切替ハンドオーバーの境界を超える場合、ランチ切替ハンドオーバーを実施する。また、移行先基地局において同周波数通信チャンネルの設定がない場合は、その移動局はダイバースハンドオーバーの要求を行わず、ランチ切替ハンドオーバーの境界を超える場合はランチ切替ハンドオーバーを実施する。さらに、上記のようにゾーン移行を伴わない場合であっても、在圏基地局のサービスエリア内において容量オーバー（下り送信電力が最大値、または上り送信電力が許容値を超える）場合、ランチ切替ハンドオーバーの境界を超えていない場合であってもランチ切替ハンドオーバーを実施可能とする。

【0051】（3）通信同期外れ検出による再接続型ハンドオーバー起動もしくは呼び出し品質劣化状態のまま通信を継続した結果、通話品質が一定期間著しく劣化（同期外れの検出）した場合、通信の切断を実行するが、ユーザが希望する場合、再接続型ハンドオーバーを実施する。再接続型ハンドオーバーとは、呼を保留したまま、無線リンクを切り換える制御である。通信同期外れ検出は、上りはダイバースハンドオーバーバトラック 34、下りは移動局 1 で行われる。以下にダイバースハンドオーバーバトラック 34 における上り通信同期外れ検出について示す。各基地局においては、無線回線に無線フレーム同期外れが生じた場合には、保護遅延経過後、無線フレーム同期外れが移動通信交換局 3 に通知される。通知方法はユーザフレームの信頼度情報内の無線フレーム同期外れ判定ビットを設定することにより行う。ダイバースハンドオーバーバトラック 34 では選択合成後のユーザフレーム内の無線フレーム同期外れ判定ビットを監視し、無線フレーム同期外れが連続 R E P O R T S O U T 同（R E P O R T S O U T - 自然数）を上回った場合、交換局プロセス 32 に同期外れアラーム信号を送

信し、これをトリガとして交換局プロセス 32 が再接続型ハンドオーバーを起動もしくは呼び出しを行う。上述のさまざまな状態において適切なハンドオーバーを起動するために、基地局や移動局に以下の機能を持たせる。

【0052】まず、基地局において、上り干渉量および総送信電力値を常時測定し、報知情報にそれぞれの値とある閾値との比較結果を設定する。ハンドオーバー呼を発着信よりも優先するため、発着信用とハンドオーバー用とにそれぞれ閾値を設定する。発着信用はハンドオーバー用よりも厳しい値に設定しておく为好である。移動局に対しては、待ち受け中および通信中に報知情報を監視する機能を設け、発着信やハンドオーバー実施可否を移動局内で判断可能とする。移動局は、通信中周波数帯域と同じ周波数帯域の周辺とまり木チャンネルの受信を行う。そして、報知情報に設定されたとまり木チャンネル送信電力値および上り干渉量と、移動局におけるとまり木チャンネルの受信レベルとに基づいて、上り干渉量を考慮した伝搬損失が算出され、その値の最も小さい基地局と通信を行う。また、周辺基地局から上り干渉量を考慮した伝搬損失と比較して、ゾーン移行を判定する。ダイバースハンドオーバー制御処理シーケンスを図 11～12、ランチ切替ハンドオーバー制御処理シーケンスを図 13～14 に示す。まず、ダイバースハンドオーバー制御処理シーケンス（図 11～12）を説明する。これは移動局が基地局 2（B S 1）の配下で基地局 4（B S 2）の配下のエリアに移動した場合に、通信に瞬断なくハンドオーバーを実行するものである。

【0053】＜ランチ追加＞

（1）MS にて低伝搬損失ランチ（複数可）を検出すると、基幹のランチすなわち移動局における通信中の無線フレームと、追加基地局との同期位相差を測定し、ランチ追加要求を移動通信交換局 3（M S C）に通知する。

（2）移動通信交換局 3 では、追加するランチを候補の中から決定し、追加するランチを収容する基地局 4（B S 2）に対して無線回線等のリソースの有無の確認・選択を行い回答を得る。なお、この手順と（4）での手順を統合してもよい。

（3）交換局プロセス 32 はダイバースハンドオーバーバトラック 34 に対してランチ追加のオーダを通知し、ダイバースハンドオーバーバトラック 34 の設定を行う。

（4）移動通信交換局 3（M S C）は基地局 4（B S 2）に対して、移動通信交換局 3—基地局 4 間の有線回線の設定と、無線回線の設定指示を行う。

（5）基地局 4 には有線回線を設定し、下り無線回線の送出を開始するとともに上り無線回線の受信を開始し、移動通信交換局 3 に応答を返す。なお、基幹局 4 はこの段階で移動局からの無線フレームに関し同期が確立しているとは限らない。（移動局上り送信電力制御が基地局

4以外を対象に行われている場合)

(6) 移動通信交換局3は移動局(MS)に対して新規ブランチの追加指示を行う。

(7) 移動局は、移動通信交換局3の新規ブランチ追加指示に対する応答を返す。

(8) 移動局は該当ブランチを最大比合成に追加し、以降ダイバーシチハンドオーバー状態となる。尚、(7)、(8)の順序は逆でも良い。

【0054】<ブランチ削除>

(9) 移動局にて最大比合成に寄与しなくなったブランチ(複数可)を検出すると、ブランチ削除要求を移動通信交換局3に送出する。

(10) 移動通信交換局3は、移動局に対してブランチ削除要求を指示する。

(11) 移動局では該当ブランチの削除処理を行う。

(12) 移動通信交換局3では、基地局2(BS1)に対して旧無線、有線削除要求を指示する。

(13) 基地局2では、無線、有線回線を解放し、MSCに報告する。

(14) 移動通信交換局3はダイバーシチハンドオーバーブランチ34にブランチ削除のオーダーを通知する。

【0055】次に、ブランチ切り替えハンドオーバー制御処理シーケンス(図13、図14)を説明する。これは移動局が基地局2の下から基地局4の配下のエリアに移動した場合に、何等かの理由によりダイバーシチハンドオーバーとして実行できず、品質劣化に至った場合もしくはBHOしきい値を超過した場合に瞬断をともなうハンドオーバーとして実行される。

(1) 移動局にて低伝搬損失ブランチ、あるいは切替候補ブランチ(複数可)を検出すると、基準のブランチとの損失同期位相差を測定し、定期的に、または条件が変わった倍などのタイミングで不定期に、その結果をセル状態報告として移動通信交換局3に通知し、移動通信交換局3ではそれを記憶しておく。

(2) 移動局またはダイバーシチハンドオーバーブランチ34で品質劣化を検出した場合には、移動通信交換局3で記憶していた移動局におけるセル状態から、ハンドオーバー先のブランチを決定する。

(3) 移動通信交換局3では、切り替えるブランチを収容する基地局4に対して無線同等等のリソースの有無の確認・選択を行い、その回答を得る。なお、この手順は後述の(5)の手順に統合してもよい。

(4) 交換局プロセッサ32はダイバーシチハンドオーバーブランチ34に対してブランチ追加のオーダーを通知し、ダイバーシチハンドオーバーブランチ34の設定を行う。

(5) 移動通信交換局3は基地局4に対して、移動通信交換局3〜基地局4間の有線回線の設定と、無線回線の設定指示を行う。

(6) 基地局4では有線回線を設定し、無線回線の送出

を開始し、移動通信交換局3に応答を返す。

(7) 移動通信交換局3は移動局に対して切り替えブランチの指示を行う。

(8) 移動局は旧ブランチを切断し、新ブランチでの通信を開始する。

(9) 基地局4は、移動局との新ブランチでの通信が確立したことを確認し、移動通信交換局3に同期確立報告を行う。

(10) 移動通信交換局3では、基地局4から同期確立報告を受信すると、基地局2に対して旧無線、有線削除要求を指示する。

(11) 基地局2では、無線、有線回線を解放し、移動通信交換局3に報告する。

(13) 移動通信交換局3はダイバーシチハンドオーバーブランチ34にブランチ削除のオーダーを通知する。

【0056】先の図11〜14のシーケンスに於いて、交換局プロセッサ32〜ダイバーシチハンドオーバーブランチ34間でブランチ追加/削除コマンドのやりとりを行うが、通信開始/終了時、品質劣化/同期外れ報告時の情報フローを図15および図16に示す。まず、通信開始時の情報フローについて説明する。交換局プロセッサ32では、呼を受け付けると、(1)サービス種別を判定し、(2)コネクション識別子の決定、(3)タイミ

ング補正関連パラメータの算出、(4)品質劣化関連パラメータの決定、(5)同期外れ検出関連パラメータ決定、(6)トラヒック情報の決定を行い、(2)〜(6)のパラメータをDHTにDHT設定指示コマンドと共に通知する。ダイバーシチハンドオーバーブランチ34では通知されたコマンドとパラメータに従って、装置内を設定し、ダイバーシチハンドオーバー動作を開始する。

【0057】次に、ハンドオーバー起動時の情報フローについて説明する。交換局プロセッサ32では、有線ブランチ追加/削除時に、(7)対象DHOコネクション識別子を決定し、ダイバーシチハンドオーバーブランチ34にハンドオーバーブランチ追加/削除指示コマンドと共に通知する。ダイバーシチハンドオーバーブランチ34では通知されたコマンドとパラメータに従って、装置内の状態を更新し、新しいブランチ状態でのダイバーシチハンドオーバー動作を開始する。呼切断時には、交換局プロセッサ32からダイバーシチハンドオーバーブランチ34に対して開放指示を通知する。品質劣化発生時/同期外れ発生時には、ダイバーシチハンドオーバーブランチ34は、アラーム通知を交換局プロセッサ32に行い、交換局プロセッサ32はアラームの内容に応じた適切な通信処理を行う。

【0058】3. 実施形態の効果

以上詳述した特徴により、本実施形態は、以下のような効果を奏する。

(1) 本実施形態では移動局、基地局、交換局間で共通

の同期タイミングを保証することにより、フレーム識別情報はB S～M S C間のみ適用し、基地局毎に異なる遅延差をM S CとB Sで吸収する。また、各B Sからの無線フレームを移動局は同期したタイミングで受信できるのでもバッファをより少なくすることができる。また、フレーム識別情報は移動通信機～基地局間のみで使用するものであり、無線区間に設定する必要がないため、無線伝送容量を有効に利用することができる。

(2) 本実施形態は、通信開始時に通信制御部からフレーム受信装置に対して、適正な伝送遅延を通知し、フレーム取出制御部でサービス種別に応じたフレームの取り出しを行うため、サービス種別毎の適正な遅延での通信が可能である。

(3) 本実施形態ではフレーム取出部で受信フレームの同期外れを検出した場合には、フレームの取り出しタイミングを必要なフレーム周期分ずらすことにより、以降のフレームから同期回復されることができるため、通信を切断することなく継続可能である。

(4) 本実施形態では選択合成後の品質劣化判定を行うことにより、品質劣化をトリガとするハンドオーバーを起動させることが可能となり、通信品質の改善を図ることができる。

(5) 本実施形態では各基地局は通信リンクを用いて同期外れをダイバースチハンドオーバートラックに通知し、ダイバースチハンドオーバートラックにおいて同期はずれを判定させた後にプロセッサに通知するため、従来方式におけるプロセッサに対する同期はずれ通知に用いる信号量およびプロセッサに対する負荷を軽減することができる。

【0059】 4. 変形例

本発明は、その精神または主要な特徴から逸脱することなく、他のいろいろな形で実施することができる。そのため、前述の実施形態はあらゆる点で例示に過ぎず、限定的に解釈してはならない。本発明の範囲は請求の範囲によって示すものであって、明細書文にはなら拘束されない。さらに、請求の範囲の均等範囲に属する変形や変更は、全て本発明の範囲内のものである。例えば、上記実施形態においては、各種モードにおけるクロック誤差や送受信装置間の遅延時間や揺らぎが既知である場合を想定したが、本発明は送信側および受信側のクロックの位相が同期していない場合や、送受信装置間の遅延時間の揺らぎが未知である場合も考えられる。このような場合の動作を説明する。図37において、送信装置100にはクロック信号CL1を発生させるクロック回路101が設けられており、受信装置120にはクロック信号CL2を発生させるクロック回路102が設けられている。ここで、クロック信号CL1およびCL2の位相は非同期である。また、送信装置100と受信装置120間の最大揺らぎ遅延も未知であることとする。この場合において、送信装置100から送信されたフレームを受信装置

120において同期させる方法を説明する。まず、送信装置100においては、フレームを送信する際に、クロック信号CL1の位相を無線フレーム番号FNとしてフレームに付加する。受信装置120においては、この送信されたフレームを受信し、受信フレームに付加された無線フレーム番号FNを抽出し、クロック信号CL2の位相との差分を算出する。この算出は過去の送信装置から送信されたフレームに関して一同以上繰り返され、その最大差に対して必要に応じて遅延を加算したものが補正值として記憶される。以降到着するフレームについては、クロック信号CL2とこの補正值とを用いて、フレームの取出しが行われる。なお、この補正值は最新の受信履歴により更新可能とすることができる。

【0060】次に、この変形例の具体例について説明する。送信装置100においてクロック信号CL1の位相FNが「5」であるときにフレームを送信するのであれば、無線フレーム番号FNを「5」に設定する。受信装置120においてこのフレームを受信した時のクロック信号CL2が「60」であれば、差分は「60-5=55」になる。同様にして送信時のクロック信号CL1の位相FNが「62」であって、受信時のクロック信号CL2が「15」であれば、差分は「64+5=69」になる（無線フレーム番号FNは「0～63」の範囲で巡回するため）。ここで、安全値を「2」とすれば、2回の位相差分のうちの最大値である「7」に「2」を加算した「9」が補正值になる。以降の処理においては、この補正值に基づいて、受信装置120で取り出される。例えば、受信装置120におけるクロック信号CL2が「16」であれば、「16-9+64-6=1」であるから、無線フレーム番号FN=61のフレームが取り出され、クロック信号CL2が「17」であれば無線フレーム番号FN=62のフレームが取り出される。このようにして、送信装置100と受信装置120との同期を確保することが可能になる。

【0061】また、上記実施形態においては、図39（ケース1）に示すように、各種トラック類を一つの移動通信交換局に配置する例を説明した。しかし、本発明は同図のケース2に示すように、移動通信交換局を複数のブロックに分割し、それぞれのブロックにトラック類を配置し機能分散させても適用可能であること言うまでもない。なお、図示の例にあっては、移動通信交換局は、MSC-1、2に分割されている。さらに、この場合、MSC-1の位置および数には特に制限は無く、基地局B Sの近傍に配置してもよく、一つのMSC-2に複数のMSC-1を接続してもよい。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の一実施形態の構成を示すブロック図である。

【図2】 移動通信交換局3の要部のブロック図である。

- 【図 3】 基地局 2 の要部のブロック図である。
- 【図 4】 コネクション管理表を示す図である。
- 【図 5】 MSC-B へ S 間遅延時間管理表を示す図である。
- 【図 6】 交換局プロセッサ 32 で管理される品質劣化判定関連パラメータおよび同期外れ検出関連パラメータの例を示す図である。
- 【図 7】 交換局プロセッサ 32 で管理されるトラフィック情報の例を示す図である。
- 【図 8】 アップダウンカウンタを用いた品質測定の動作説明図である。
- 【図 9】 アップダウンカウンタを用いた品質測定のフローチャートである。
- 【図 10】 アップダウンカウンタを用いた品質測定のフローチャートである。
- 【図 11】 ダイバースチハンドオーバー制御処理シーケンスのフローチャートである。
- 【図 12】 ダイバースチハンドオーバー制御処理シーケンスのフローチャートである。
- 【図 13】 ブランチ切り替えハンドオーバー制御処理シーケンスのフローチャートである。
- 【図 14】 ブランチ切り替えハンドオーバー制御処理シーケンスのフローチャートである。
- 【図 15】 通信開始/終了時における品質劣化/同期外れ報告処理のフローチャートである。
- 【図 16】 通信開始/終了時における品質劣化/同期外れ報告処理のフローチャートである。
- 【図 17】 各区分における伝送フレームの詳細を説明するための図である。
- 【図 18】 各区分における伝送フレームの詳細を説明するための図である。
- 【図 19】 ユーザフレームの選択合成処理の動作説明図である。
- 【図 20】 局間ダイバースチハンドオーバーの動作説明図である。
- 【図 21】 上り処理の概要を示すフローチャートである。
- 【図 22】 制御範囲から見たハンドオーバーの分類を示す図である。
- 【図 23】 ハンドオーバーブランチ制御別のハンドオーバーブランチ状態を示す図である。
- 【図 24】 移動通信に於いて起動されるハンドオーバーのトリガとハンドオーバー種類の対応の例を示した図であ

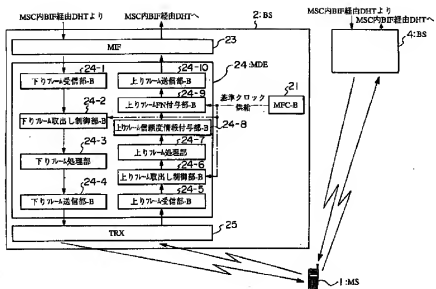
- る。
- 【図 25】 移動通信に於いて起動されるハンドオーバーのトリガとハンドオーバー種類の対応の例を示した図である。
- 【図 26】 無線フレームオフセット値 OFS および無線フレーム番号 FN の算出方法を示す動作説明図である。
- 【図 27】 各装置における処理タイムチャートである。
- 【図 28】 各装置における処理タイムチャートである。
- 【図 29】 タイミング関連パラメータの算出例を示す図である。
- 【図 30】 タイミング関連パラメータの算出例を示す図である。
- 【図 31】 ブランチ切替ハンドオーバーの動作説明図である。
- 【図 32】 FN スライド処理パラメータ管理表の一例を示す図である。
- 【図 33】 上り FN スライド処理の動作説明図である。
- 【図 34】 上り FN スライド処理の動作説明図である。
- 【図 35】 上り FN スライド処理の動作説明図である。
- 【図 36】 上り FN スライド処理の動作説明図である。
- 【図 37】 実施形態の変形例の動作説明図である。
- 【図 38】 移動通信交換局間ハンドオーバーの説明図である。
- 【図 39】 移動通信交換局の構成を示すブロック図である。
- 【符号の説明】
- 1・・・MS、2・・・BS、3・・・MSC、12・・・中継網、21・・・無線フレーム同期装置、22・・・基地局プロセッサ、23・・・基地局内 MSC インターフェース装置、24・・・基地局変復調装置、25・・・無線送受信装置、31・・・無線フレーム同期装置、32・・・交換局プロセッサ、33・・・MSC 内基地局インターフェース装置、34・・・ダイバースチハンドオーバーパートランク、35・・・高効率音声符号化装置、36・・・データサービス制御装置、37・・・中継網インターフェース装置、38・・・スイッチ部。

Figure 1 is a block diagram of a video signal processing system. The diagram shows a flow from input (VXC/DSCT/ITP等) through various processing blocks (downward and upward conversion, analysis, correction, output) to output (VXC/DSCT/ITP等より). It includes a DHT correction section (34-9) and a frame advance section (32-1) with a frame advance signal (32-2). A microcomputer (MFC-M) is connected to the system via a 34-10 interface. The diagram is labeled with various block numbers (34-1 to 34-7, 34-10, 32-1, 32-2) and signal names (VXC/DSCT/ITP等, DHT, フレーム進捗信号, etc.).

トラヒック情報表

サービス種別	(a-1)MS～MSC間 制御番号	(a-2)音声	(a-3)データ通信1	...	(a-n)サービスn
トランシク情報					
時間隔 (単位:ms)	40	10	10		
秒数	可変	1	3		

【図3】



【図4】

コネクション管理表

呼	識別子	DHO プランチ数	プランID=1	プランID=2	...	プランID=n	網側コネクション
1	2	VP=1 VC=32 CID=32	VP=2 VC=32 CID=40				VP=3 VC=32 CID=42
2	3	VP=1 VC=32 CID=40	VP=3 VC=33 CID=36	VP=4 VC=32 CID=50			VP=4 VC=32 CID=50
...

【図5】

サービス別 MSC-BS間遅延管理表(単位ms)

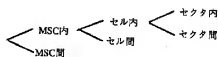
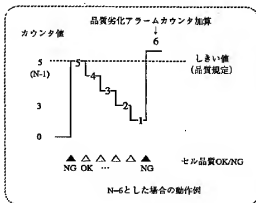
サービス種別	(a-1)MS-MSC間 制御信号	(a-2)音声	(a-3)データ通信1	...	(a-n)サービスn
(b-1)BS 1	80	30	50		
(b-2)BS 2	85	38	55		
...
(b-n)BS n	75	25	45		
(b-max)最大値	90	40	60		

【図6】

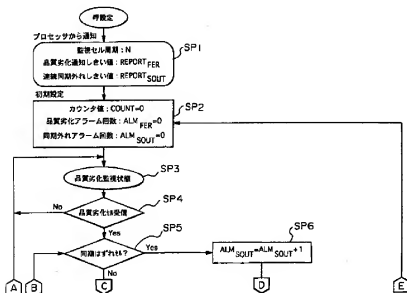
セグメント種別 パラメータ		品質劣化、同期はずれパラメータ				
		(a-1)MS～MSC間 付随制御信号有効	(a-2)音声	(a-3)データ通信1	...	(a-n)サービスn
品質劣化 測定関連 パラメータ	測定 周期N (単位:ms)	1000	1000	0		
	通知 間隔 REPORT_FER	10	10	10		
同期はずれ 検出関連 パラメータ	測定周期 はずれ数 REPORT_SOUT	2	2	2		

【図8】

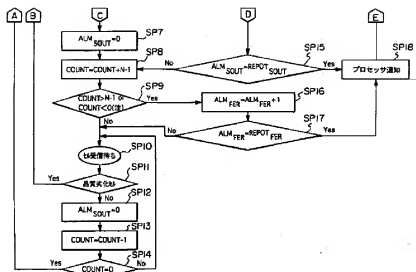
【図22】



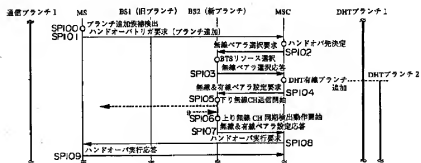
【図9】



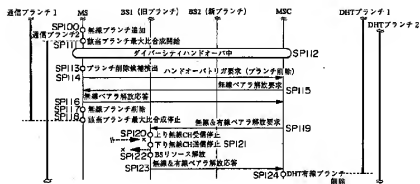
【図10】



【図11】



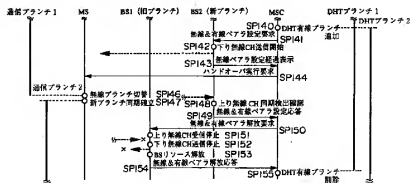
【図12】



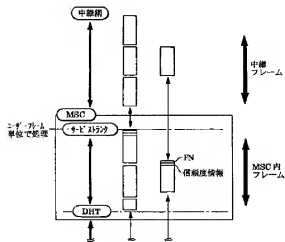
【图 1-3】



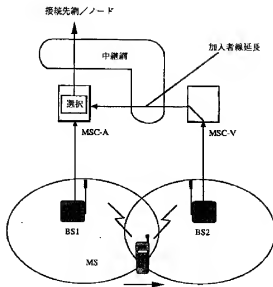
【图 1-4】



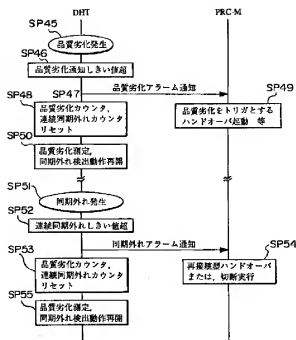
【图 17】



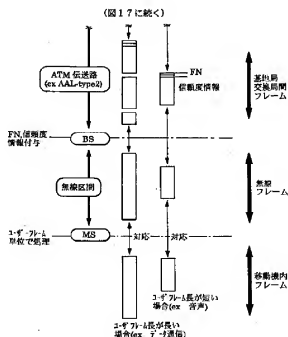
【圖 20】



【例 16】



【例 18】

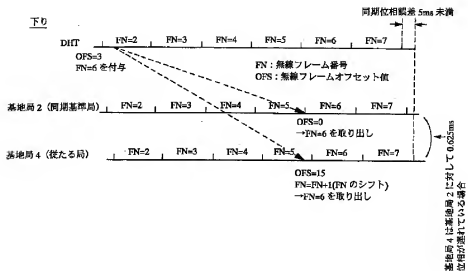


【図23】

			DHT側イメージ	MS側イメージ
DHO*1	Bz追加			
	Bz削除			
	Bz追加削除	2Bz以下		
		3Bz*2		
	Bz同期HO			
再接続型HO				

*1: 1図のMSのDHO起動要求により同時に複数Bz制御（追加、削除、追加削除）が可能
 *2: MS側では最大同時接続数を3Bzとした場合に「削除→追加」となる

【図27】

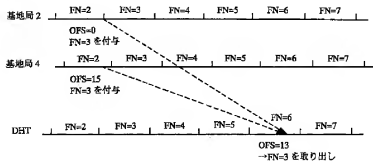


【図24】

種別	種別 トリガ		上下 方向	判定 装置	判定ロジック	DHT簡定					
						セル内セリ簡			セル間		
						Br追加	Br削除	Br追加	Br削除	Br追加	Br削除
伝搬損失	新Br候補 検出	2Br以下	下り	MS	$L_{P_{NEW}} < L_{P_{OLD_MEN}} + \Delta L_{P_{TH}}$ AND $SIR_{NEW} > SIR_{STD}$	○			○		
		3Br			$L_{P_{NEW}} < L_{P_{OLD_MEN}} + \Delta L_{P_{TH}}$ AND $SIR_{NEW} > SIR_{STD}$ AND $L_{P_{NEW}} < L_{P_{OLD_MEN}} + \Delta L_{P_{DWT}}$			○			○
		2Br以上			$L_{P_{OLD_MAX}} > L_{P_{OLD_MEN}} + \Delta L_{P_{TH}}$ OR $SIR_{NEW} < SIR_{STD}$		○			○	
	品質劣化 移行先 検出	コードくせ	上/ 下	BTS/ DHT/ MS	品質劣化 (特定コードのみ) AND 同セリ周波数占有						
		同周波数設定 あり			品質劣化 AND Br切替Hしきい値 $\leq n'$ AND 異周波数占有			○			○
		同周波数設定 なし			品質劣化 (orSIR劣化) AND Br切替Hしきい値 $\leq n'$ AND 異周波数占有						
広義	同期はずれ		上/ 下	BTS/ DHT/ MS	同期はずれ						
	OAM	保守による進出	上/ 下	BTS/ OPS	保守操作			○			
	属性変更			MSC	ユーザの切替番号(CC)						

【図28】

上り



【図25】

識別	種類	上下方向	規定方向	判定	判定ロジック	DRT面度				DRT面度	
						検査警報HO	検査警報HO	検査警報HO	検査警報HO	検査警報HO	検査警報HO
状態	トリガ	20以下	下り	MS	$L_{P_{max}} < L_{P_{min}} + \Delta L_{P_{min}}$ AND $SIP_{max} < SIP_{min}$	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					$L_{P_{max}} < L_{P_{min}} + \Delta L_{P_{min}}$ AND $SIP_{max} > SIP_{min}$	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					$L_{P_{max}} < L_{P_{min}} + \Delta L_{P_{min}}$ AND $SIP_{max} < L_{P_{min}} + \Delta L_{P_{min}}$	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					$L_{P_{max}} < L_{P_{min}} + \Delta L_{P_{min}}$ AND $SIP_{max} < SIP_{min}$	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
		20以上	上り	BTS、 DRT/MS	品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
		20以上	上り	BTS、 DRT/MS	品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					品質劣化 (特定コードのみ)	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
広帯	OAM	保守による通信	上り	BTS、 OPIS	保守操作	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報
					保守操作	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報	セル系 検査警報

【図29】

			タイミング関連パラメータ算出例
下 り	(1)DHT 送出		OFS=「16」-「13」=「3」のタイミングで送出 (固定) (補正分) FN=「2」+「3」+「1」=「6」を基準 CLK=「2」で付与 (基準 CLK) (補正分) (付与増数分)
	(2)BS 取出	同期基準基地局	OFS=「0」のタイミングで取り出し (固定) FN=「6」を基準 CLK=「6」で取り出し (基準 CLK)
		従たる基地局	OFS=「0」-「1」=「-1」+「16」=「15」のタイミングで取り出し (固定) (何期差) (FNが発生) FN=「5」+「1」=「6」を基準 CLK=「5」で取り出し (基準 CLK) (FNが1分)

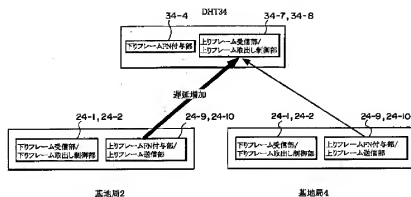
【図30】

			タイミング関連パラメータ算出例
上 り	(3)BS 送出	同期基準基地局	OFS=「0」のタイミングで送出 (固定) FN=「3」を基準 CLK=「3」で付与 (基準 CLK)
		従たる基地局	OFS=「0」-「1」=「-1」+「16」=「15」のタイミングで送出 (固定) (何期差) (FNが発生) FN=「2」+「1」=「3」を基準 CLK=「2」で送出 (基準 CLK) (FNが1分)
	(4)DHT 取出		OFS=「13」のタイミングで取り出し (補正分) FN=「6」-「3」=「3」を基準 CLK=「6」で取り出し (基準 CLK) (補正)

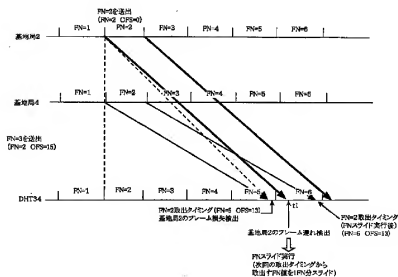
【図32】

		FN スライド範囲パラメータ管理表			
サービス種別		(a-1)MS-MIS 間 付随伝送信号リンク	(a-2)音声	(a-3)データ送達1	(a-4)サービスn
パラメータ					
上 り	FN スライド範囲幅	2	1	4	1
	FN スライド最大幅	10	5	16	3
下 り	FN スライド範囲幅	2	1	4	1
	FN スライド最大幅	10	5	16	3

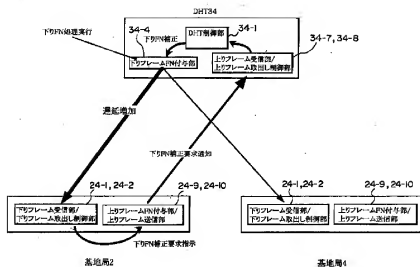
【図33】



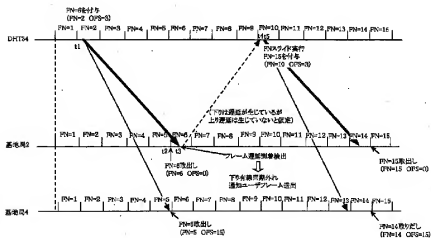
【図34】



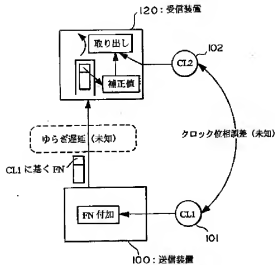
【図35】



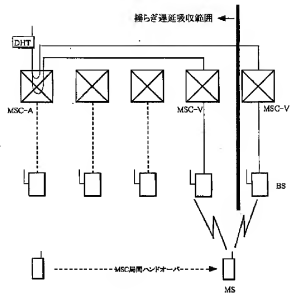
【図36】



【図 37】

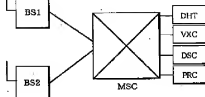


【図 38】

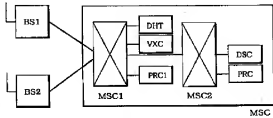


【図 39】

(ケース1)



(ケース2)



※MSC1をBSの近傍に置いても良い。

フロントページの続き

(72) 発明者 中島 亜紀子
東京都千代田区永田町二丁目11番1号 株式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ内

(72) 発明者 清水 久志
東京都千代田区永田町二丁目11番1号 株式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ内

(72) 発明者 佐藤 隆明

東京都千代田区永田町二丁目11番1号 株
式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ内

F ターム(参考) 5K067 AA33 BB04 EE02 EE10 EE16

EE24 JJ39